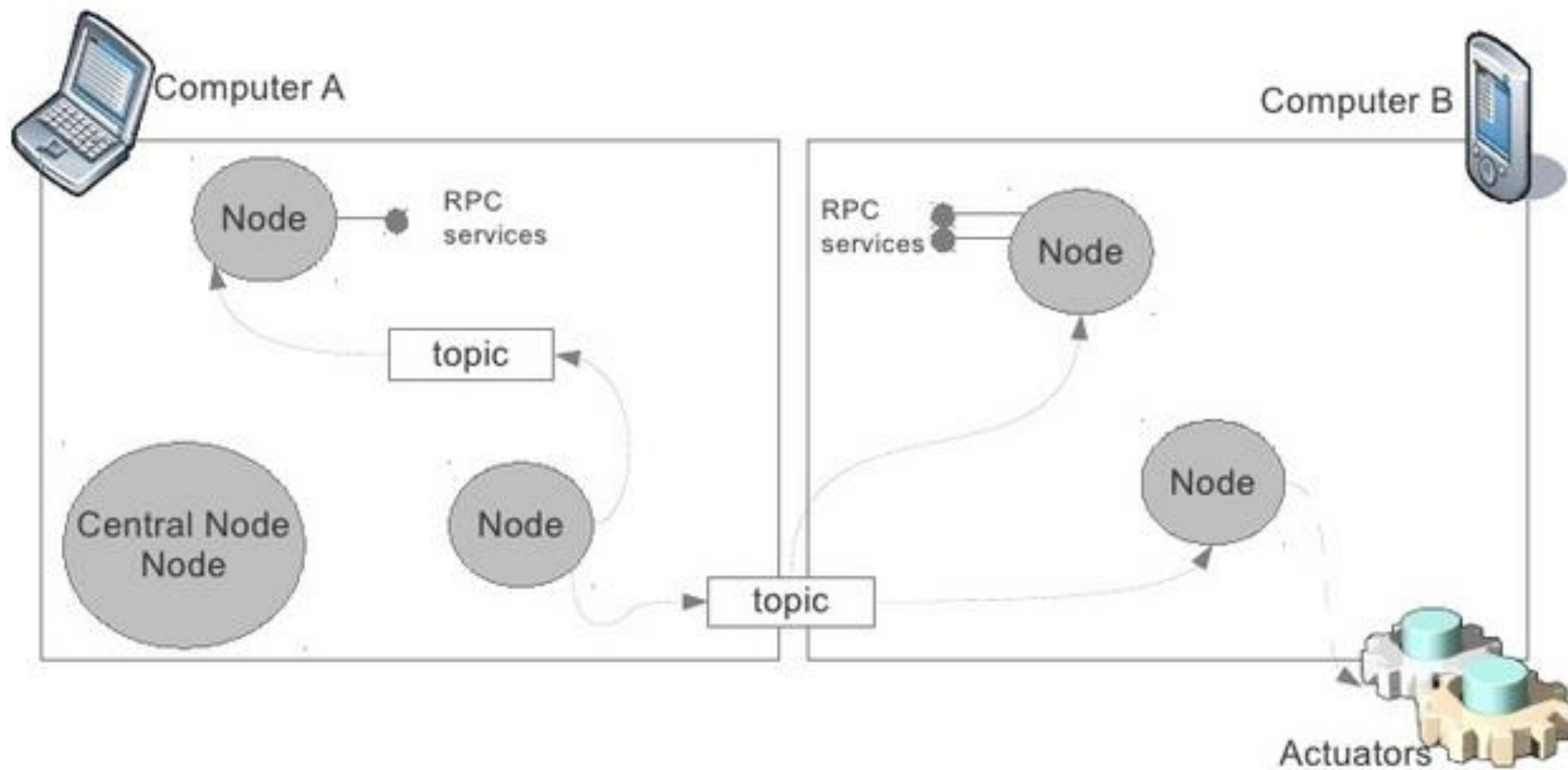


ROS入门
21讲

7.ROS中的核心概念

主讲人：古月

- 通信机制

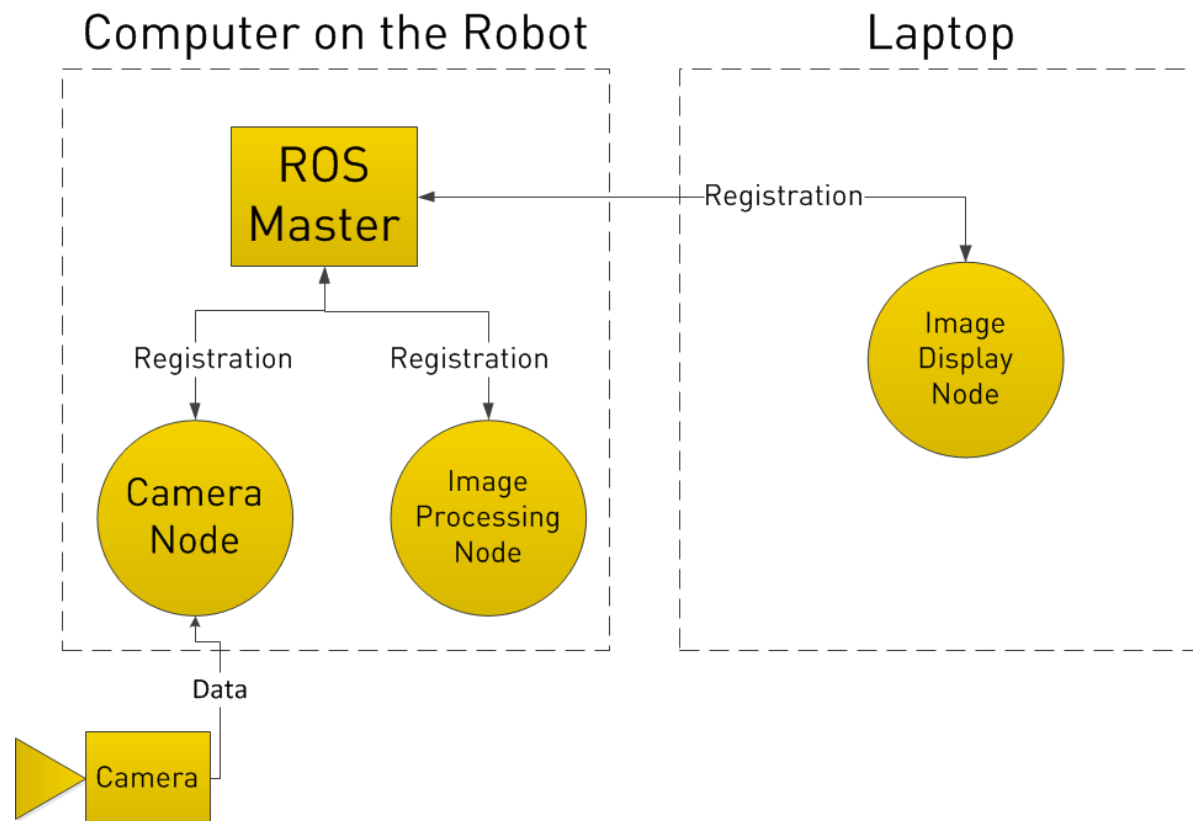


■ 节点 (Node) —— 执行单元

- 执行具体任务的进程、独立运行的可执行文件；
- 不同节点可使用不同的编程语言，可分布式运行在不同的主机；
- 节点在系统中的名称必须是唯一的。

■ 节点管理器 (ROS Master) —— 控制中心

- 为节点提供命名和注册服务；
- 跟踪和记录话题/服务通信，辅助节点相互查找、建立连接；
- 提供参数服务器，节点使用此服务器存储和检索运行时的参数。

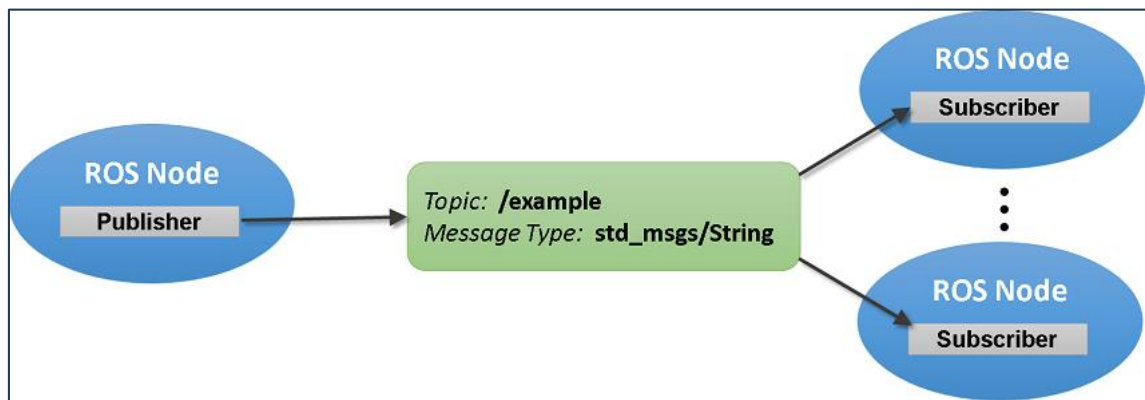


■ 话题 (Topic) —— 异步通信机制

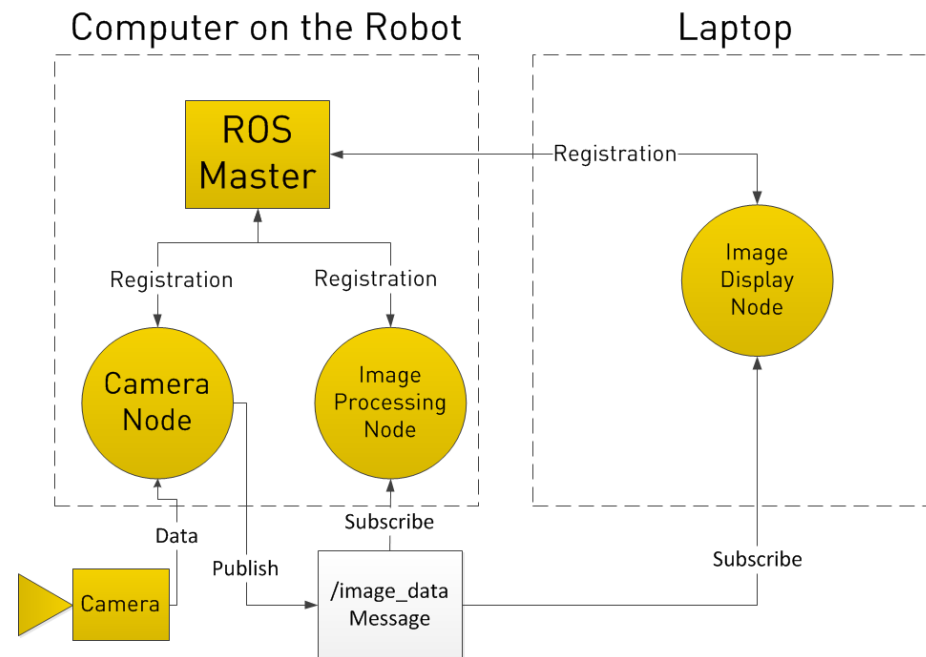
- 节点间用来传输数据的重要总线;
- 使用发布/订阅模型, 数据由发布者传输到订阅者, 同一个话题的订阅者或发布者可以不唯一。

■ 消息 (Message) —— 话题数据

- 具有一定的类型和数据结构, 包括ROS提供的标准类型和用户自定义类型;
- 使用编程语言无关的.msg文件定义, 编译过程中生成对应的代码文件。

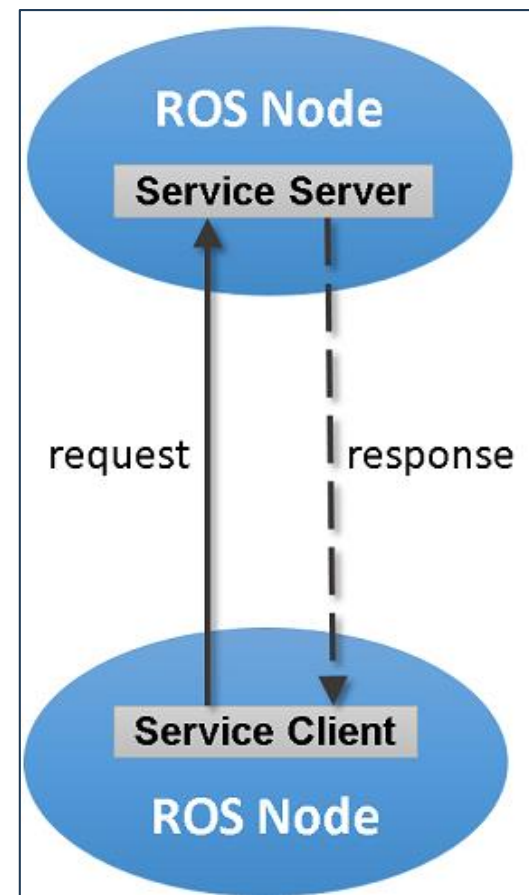
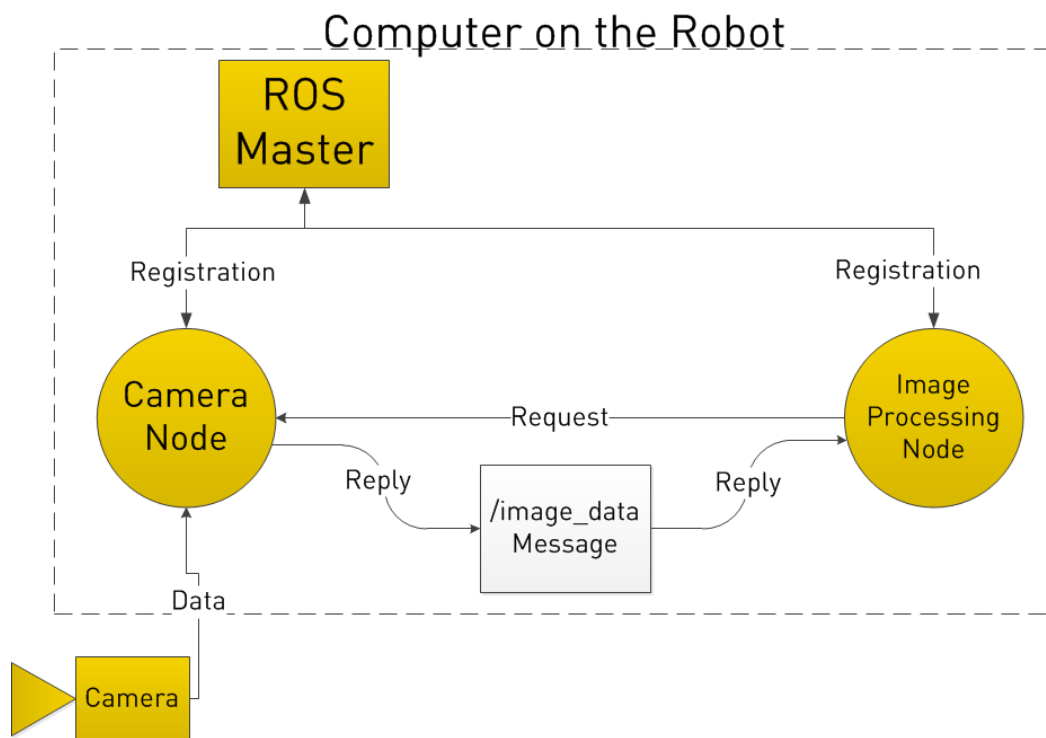


话题模型 (发布/订阅)



■ 服务 (Service) —— 同步通信机制

- 使用客户端/服务器 (C/S) 模型，客户端发送请求数据，服务器完成处理后返回应答数据；
- 使用编程语言无关的.srv文件定义请求和应答数据结构，编译过程中生成对应的代码文件。



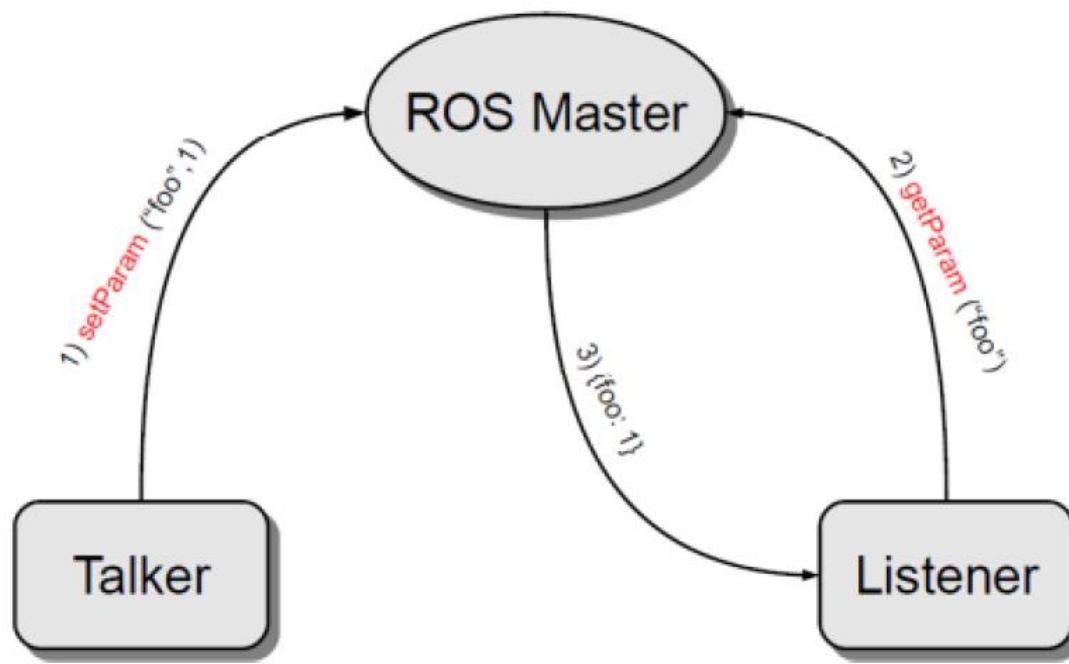
服务模型 (请求/应答)

话题与服务的区别

| | 话题 | 服务 |
|------|---------------|---------------|
| 同步性 | 异步 | 同步 |
| 通信模型 | 发布/订阅 | 服务器/客户端 |
| 底层协议 | ROSTCP/ROSUDP | ROSTCP/ROSUDP |
| 反馈机制 | 无 | 有 |
| 缓冲区 | 有 | 无 |
| 实时性 | 弱 | 强 |
| 节点关系 | 多对多 | 一对多（一个server） |
| 适用场景 | 数据传输 | 逻辑处理 |

■ 参数 (Parameter) —— 全局共享字典

- 可通过网络访问的共享、多变量字典；
- 节点使用此服务器来存储和检索运行时的参数；
- 适合存储静态、非二进制的配置参数，不适合存储动态配置的数据。



参数模型（全局字典）

■ 功能包 (Package)

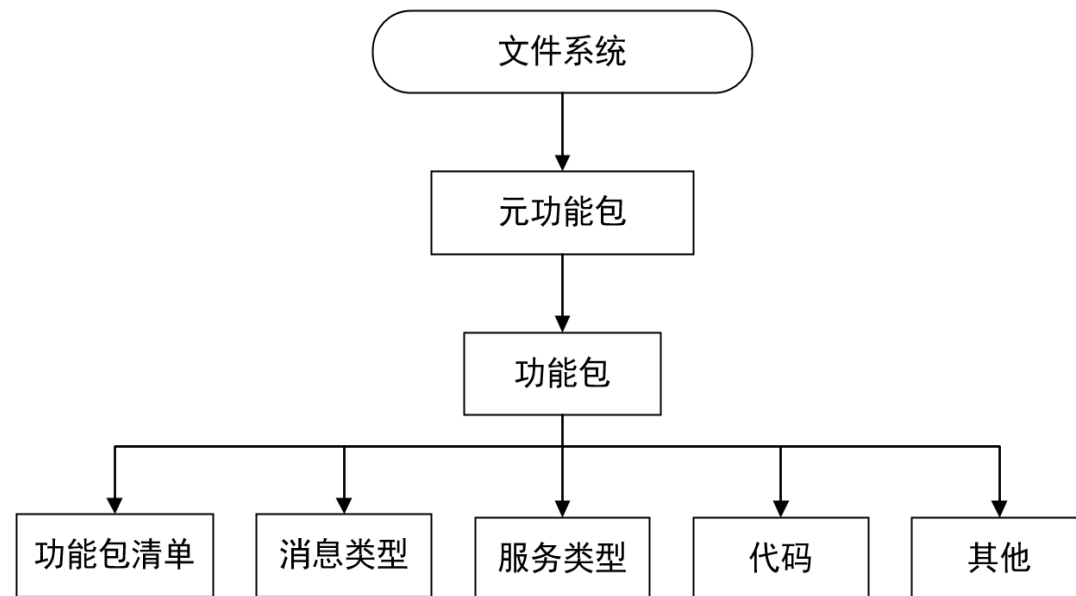
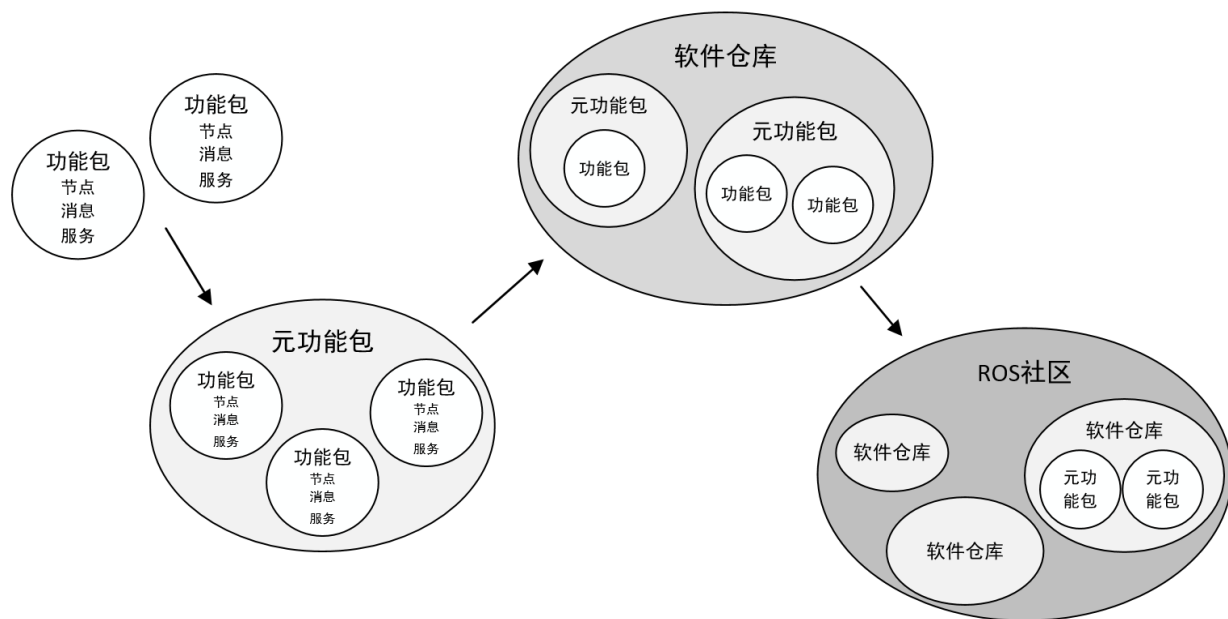
- ROS软件中的基本单元，包含节点源码、配置文件、数据定义等

■ 功能包清单 (Package manifest)

- 记录功能包的基本信息，包含作者信息、许可信息、依赖选项、编译标志等

■ 元功能包 (Meta Packages)

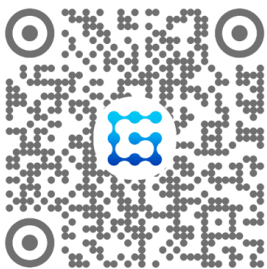
- 组织多个用于同一目的功能包



感谢观看

怕什么真理无穷，进一寸有一寸的欢喜

更多精彩，欢迎关注



 古月居



 古月学院

ROS入门
21讲

古月居

 搜一下